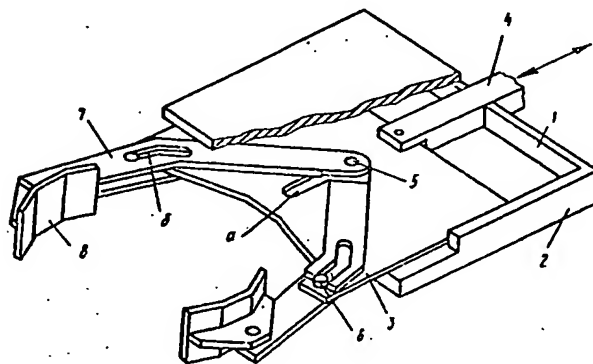


SU 0624867
SEP 1978

PLAN= ★ Q38 G0653B/28 ★ SU-624-867
Load pick/up grab mechanism - has curved slots in levers, whose
concave sides are facing, and frame pins in lever slots
PLAN CONS TECH INST 28.06.76-SU-375867
(09.08.78) B66c-01/42

The mechanism comprises a body with guide walls in
which there is a moving frame with pins, connected to a



drive to move it,
and a lever
with slots, on
the free ends of
which load-hol-
ders are fixed.
To improve rel-
iability and red-
uce amount of
metal used by
reducing the
working stroke
of the drive, the
slots in the lev-

ers are curved and have their concave sides facing each
other. The frame pins are in the lever slots

Frame (3) is moved by the drive connected to tie (4)
between guide walls (2) of body (1). Pins (6) moving along
slots (b), act on levers (7). As frame (3) moves out of
body (1), holders (8) close up and grip the load. On return
motion of frame (3) pins (6) moving along slots (b), cause
levers (7) to turn the other way about axis (5), releasing
the load. Kravtsov V.N., Etingen A.A., Bul. 35/25.9.78.
28.6.76 as 375867 (2pp18)

THIS PAGE BLANK (USPTO)



Государственный комитет
Совета Министров СССР
по делам изобретений
и открытий

О П И С А Н И Е ИЗОБРЕТЕНИЯ

К АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(11) 624867

(61) Дополнительное к авт. свид-ву —

(22) Заявлено 28.06.76 (21) 2375867/29-11

с присоединением заявки № —

(23) Приоритет —

(43) Опубликовано 25.09.78 Бюллетень № 35

(45) Дата опубликования описания 09.08.78

(51) М. Кл.²

В 66 С 1/42

(53) УДК 621.86.061
(088.8)

(72) Авторы
изобретения

В. Н. Кравцов и А. А. Этинген

(71) Заявитель

Проектно-конструкторский технологический институт

(54) ГРУЗОЗАХВАТНОЕ УСТРОЙСТВО

Изобретение относится к грузоподъемным механизмам, в частности к грузозахватным устройствам.

Известно грузозахватное устройство, содержащее корпус с направляющими стенками, в котором расположена подвижная рамка с пальцами, связанная с приводом ее перемещения, и рычаги с пазами, на свободных концах которых закреплены держатели груза [1].

Для указанного устройства характерна высокая надежность в работе и повышенная металлоемкость из-за большого рабочего хода привода.

Цель изобретения — повышение надежности в работе и уменьшение металлоемкости устройства путем сокращения рабочего хода привода.

Для этого пазы в рычагах выполнены криволинейными и обращены вогнутыми сторонами друг к другу, а пальцы подвижной рамки установлены в пазах рычагов.

На чертеже схематически изображено предлагаемое устройство.

Грузозахватное устройство содержит корпус 1 с направляющими стенками 2, внутри которого помещена подвижная рамка 3, соединенная тягой 4 с приводом (на чертеже не показан). Рамка 3 выполнена с продольным пазом А, через который проходит ось 5, прикрепленная к корпусу 1.

Рамка 3 снабжена пальцами 6. На оси 5 с возможностью поворота прикреплены рычаги 7 с зажимными держателями 8. Каждый из рычагов 7 выполнен с криволинейным пазом Б, сквозь который проходит палец 6, при этом пазы Б на рычагах 7 расположены вогнутыми сторонами друг к другу. Между держателями 8 помещается груз (на чертеже не показан).

Устройство работает следующим образом. Приводом, связанным с тягой 4, перемещается рамка 3 между направляющими стенками 2 корпуса 1, при этом пальцы 6, перемещаясь по пазам Б, воздействуют на рычаги 7.

При выдвижении рамки 3 из корпуса 1 происходит сближение держателей 8 и груз зажимается между последними.

При обратном движении рамки 3 пальцы 6, перемещаясь по пазам 8, вызывают разворот рычагов 7 в обратном направлении относительно оси 5 и груз освобождается.

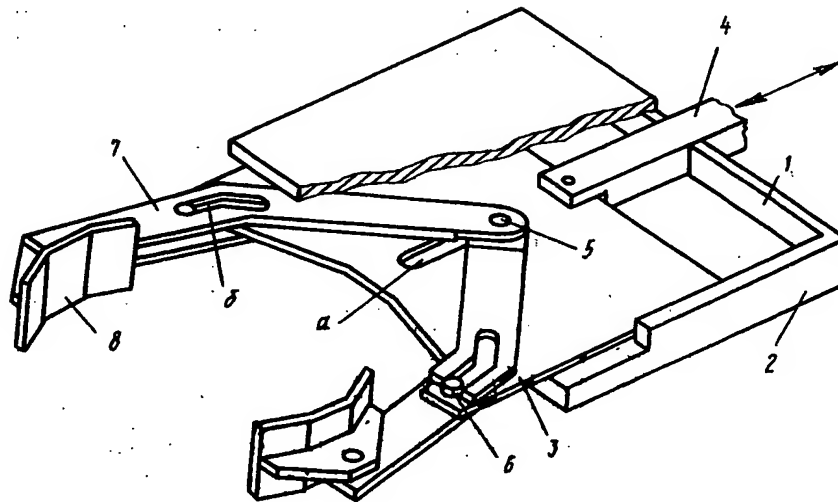
Ф о р м у л а и з о б р е т е н и я

Грузозахватное устройство, содержащее корпус с направляющими стенками, в котором расположена подвижная рамка с пальцами, связанная с приводом ее перемещения, и рычаги с пазами, на свобод-

ных концах которых закреплены держатели груза, отличающееся тем, что, с целью повышения надежности в работе и уменьшения металлоемкости устройства путем сокращения рабочего хода привода, пазы в рычагах выполнены криволинейными и обращены вогнутыми сторонами друг к другу, а пальцы подвижной рамки установлены в пазах рычагов.

Источники информации, принятые во внимание при экспертизе:

1. Белянин П. Н. Промышленные работы, М., 1975, с. 201, рис. 111.



Составитель Б. Даньшин
Редактор О. Кузнецова Техред Е. Давидович Корректор Л. Небода

Заказ 5331/21

Тираж 1047

Подписное

ЦНИИПИ Государственного комитета Совета Министров СССР
по делам изобретений и открытий
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5

Филиал ППП "Патент", г. Ужгород, ул. Проектная, 4